

(19)日本国特許庁(JP)

(12)公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平5-122708

(43)公開日 平成5年(1993)5月18日

(51)Int.Cl. <sup>5</sup>	識別記号	庁内整理番号	F I	技術表示箇所
H 0 4 N 9/04	B	8943-5C		
5/781	E	7916-5C		

審査請求 未請求 請求項の数1(全 8 頁)

(21)出願番号 特願平3-311745

(22)出願日 平成3年(1991)10月29日

(71)出願人 000002185

ソニー株式会社

東京都品川区北品川6丁目7番35号

(72)発明者 岡田 英彦

東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー株式会社内

(72)発明者 徳山 正

東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー株式会社内

(72)発明者 大室 秀明

東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー株式会社内

(74)代理人 弁理士 田辺 恵基

最終頁に続く

(54)【発明の名称】 電子カメラ

(57)【要約】

【目的】本発明は、電子カメラにおいて、撮影時の光源の分光分布によらず所望の分光分布での撮影画像を容易に再現することができる。

【構成】被写体の画像データに加えて撮影時における照明の分光分布を測定することにより、標準的な照明のもと被写体が撮影されなかつた場合でも、当該分光分布に基づいて画像データを補正することにより、標準的な照明のもとでの画像データを容易に得ることができ、色再現性を従来に比して一段と向上することができる。また撮影時の照明の分光分布と撮影した被写体の画像データを記憶しておくことにより、撮影後、任意の分光分布の照明のもとでの画像データに撮影時の画像データを容易に補正することができる。

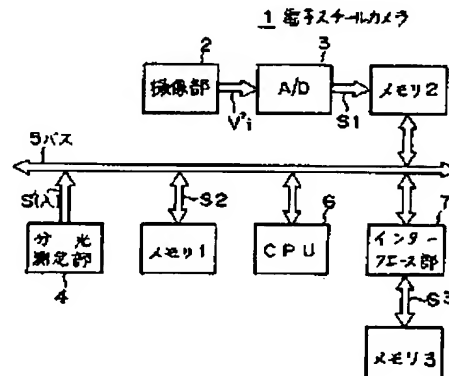


図1 実施例の構成

(2)

特開平5-122708

1

2

## 【特許請求の範囲】

【請求項1】撮影した画像情報を電子的処理により記録媒体に記録する電子カメラにおいて、  
撮影時の光源の分光分布情報を測定する分光分布測定手段と、

上記画像情報を記憶する第1の記憶手段と、

上記分光分布情報を記憶する第2の記憶手段と、

上記第2の記憶手段に格納されている上記分光分布情報に基づいてカラーバランスの補正係数を求め、上記第1の記憶手段に格納されている上記画像情報のカラーバランスを補正してなる補正画像情報を求める画像処理手段とを具え、撮影時の選択により、上記補正画像情報又は上記第1及び第2の記憶手段に格納される上記画像情報及び上記分光分布情報のいずれかを上記記録媒体に記録することを特徴とする電子カメラ。

## 【発明の詳細な説明】

## 【0001】

【目次】以下の順序で本発明を説明する。

産業上の利用分野

従来の技術

発明が解決しようとする課題

課題を解決するための手段（図1及び図2）

作用

実施例（図1及び図2）

発明の効果

## 【0002】

【産業上の利用分野】本発明は、電子カメラに関し、例えば撮影した静止画情報を磁気ディスクに記憶する電子スチルカメラに適用して好適なものである。

## 【0003】

【従来の技術】従来、電子カメラを使つて撮影した画像の色再現は、撮影時の光源の色温度の影響を受ける。例えば、色温度が低い夕焼けの頃撮影すれば、撮影された画像は全体が赤味がかかることが広く知られている。従来この対策として、レンズの前に青色の光学フィルタを付け、色温度をコントロールしたり、電子的にホワイトバランスをとるようになされている。

## 【0004】

【発明が解決しようとする課題】ところが光学フィルタを使用するためには、数種類の光学フィルタを前もつて用意しておかねばならず、また電子的にホワイトバランスをとるだけでは色再現が不十分であつた。また撮影した画像について色補正する場合、色補正をする人によつては適当と感じる補正量が異なり、ばらつきがある。このため誤った補正がされることもある。これは補正量の明確な基準がないためである。

【0005】本発明は以上の点を考慮してなされたもので、撮影時の光源の色温度によらず所望の色温度で撮影画像を再現することができる電子カメラを提案しようとするものである。

## 【0006】

【課題を解決するための手段】かかる課題を解決するため本発明においては、撮影した画像情報を電子的処理により記録媒体（メモリ3）に記録する電子カメラにおいて、撮影時の光源の分光分布情報 $S'(\lambda)$ を測定する分光分布測定手段4と、画像情報 $V'_{i1}$ を記憶する第1の記憶手段（メモリ2）と、分光分布情報 $S'(\lambda)$ を記憶する第2の記憶手段（メモリ1）と、第2の記憶手段（メモリ1）に格納されている分光分布情報 $S'(\lambda)$ に基づいてカラーバランスの補正係数 $K_{ij}$ を求め、第1の記憶手段（メモリ2）に格納されている画像情報 $V'_{i1}$ のカラーバランスを補正してなる補正画像情報 $VC_i$ を求める画像処理手段6とを備え、撮影時の選択により、補正画像情報 $VC_i$ 又は第1及び第2の記憶手段（メモリ1及びメモリ2）に格納される画像情報 $V'_{i1}$ 及び分光分布情報 $S'(\lambda)$ のいずれかを記録媒体（メモリ3）に記録するようにする。

## 【0007】

【作用】撮影時の選択により、標準的な照明での画像情報を記録したい場合には、撮影時の照明での画像情報を補正して補正画像情報 $VC_i$ を記録媒体（メモリ3）に記録することができ、撮影時の画像情報 $V'_{i1}$ 及び分光分布情報 $S'(\lambda)$ をそのまま記録したい場合には、分光分布情報 $S'(\lambda)$ に基づいて撮影後、任意の照明の下での画像情報を再現できることにより、色再現性を従来に比して一段と向上することができる。

## 【0008】

【実施例】以下図面について、本発明の一実施例を詳述する。

【0009】図1において、1は全体として磁気ディスクに撮影して得た静止画を記憶する電子スチルカメラを示し、撮像部2で撮像された被写体の異なる分光感度特性でなる3原色（RGB）カメラ出力 $V'_{i1}$ をアナログ／デジタル（A/D）変換回路3を介して画像データS1に変換し、メモリ2に記憶させるようになされている。

【0010】また分光測定部4は、被写体が受ける照明の分光分布 $S'(\lambda)$ を測定し、分光分布データS2をバス5を介してメモリ1に格納するようになされている。因みに電子スチルカメラ1は、被写体の位置の照明と撮影時の電子カメラの位置の照明がほぼ同じ場合は、被写体の撮影と同時に照明の分光分布を測定することができるようになされている。

【0011】中央処理装置（以下CPU（central processing unit）という）6は、メモリ1から読み出した撮影時の照明の分光分布と標準的な分光分布に基づいてメモリ2に格納されている画像データS1を補正し、補正画像データS3をインターフェース部7を介して光磁気ディスクでなるメモリ3に記憶するようになされている。

50

(3)

特開平5-122708

3

4

【0012】ところでCPU6は、図2に示す処理手順に基づいて補正画像データS3をメモリ3に記憶する。すなわちCPU6は、ステップSP1から当該処理手順に入り、続くステップSP2において、照明の分光分布 $S'(\lambda)$ を測定し、メモリ1に記憶するようになっている。

【0013】続いてCPU6は、ステップSP3においてカメラ出力 $V_i$ の画像データS1をメモリ2に記憶すると、ステップSP4に移り、画像データS1の補正をすぐにするか否かを判定する。ここで否定結果（このことは補正しないことを意味する）が得られると、CPU6はステップSP5に移り、後に画像データS1を補正し得るように照明の分光分布データS2及び撮影した画像データS1をメモリ3に記憶し、ステップSP6に移つて当該処理を終了するようになっている。

【0014】これにより照明の分光分布データS2と撮影した画像データS1をメモリ3に記憶しておくことで、後である分光分布の照明を仮定して撮影時の照明があたかもその仮定した照明であつたかのように補正することができるようになっている。

【0015】これに対して肯定結果（このことは補正することを意味する）が得られると、CPU6はステップSP7に移つて補正係数 $K_{ij}$ を求め、続くステップSP8において、(3)式に基づいて画像データS1を補正\*

$$V_i = \int S(\lambda) \rho(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda \quad \dots\dots (1)$$

で表される。ここで $\int$ は定積分を表わし、積分範囲は $\lambda = 380 \sim 780$  [nm] である。

【0019】これに対して撮影時のカメラ出力 $V_i$ は、※

$$V_i = \int S'(\lambda) \rho(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda \quad \dots\dots (2)$$

で表される。ここで補正後のカメラ出力 $V_{Ci}$ は、撮影時のカメラ出力 $V_i$ を用いて、次式 ★【数3】

$$V_{Ci} = \sum_j K_{ij} V_j \quad (j = 1, 2, \dots, n) \quad \dots\dots (3)$$

と表すことができ、次式 ☆ ☆【数4】

$$ERR_i = (V_i - V_{Ci})^2 \quad \dots\dots (4)$$

で与えられる標準的な照明によるカメラ出力 $V_i$ と補正後のカメラ出力 $V_{Ci}$ との誤差 $ERR_i$ を小さくする変数 $K_{ij}$ を求め、(3)式に代入することにより撮影時のカメラ出力 $V_i$ を標準的な照明の時のカメラ出力 $V_i$ に補正することができる。 ◆

$$\begin{aligned} V_{Ci} &= \sum_j K_{ij} V_j \\ &= \sum_j (K_{ij} \int S'(\lambda) \rho(\lambda) R_j(\lambda) d\lambda) \\ &= \int S'(\lambda) \rho(\lambda) (\sum_j K_{ij} R_j(\lambda)) d\lambda \end{aligned} \quad \dots\dots (5)$$

と表せることにより、(1)式における $S(\lambda) \cdot R_i$  50  $(\lambda)$ と(5)式における $S'(\lambda) \cdot (\sum K_{ij} \cdot R_j(\lambda))$

\* 画像データS3に補正するようになっている。かかる後CPU6は、ステップSP9において、撮影時の照明があたかも標準的な照明であつたかのように補正された補正画像データS3をメモリ3に記憶し、当該処理を終了する。

【0016】以上の構成において、電子スチルカメラ1は、被写体を撮像する際、次の手順に基づいて画像データS1を補正する。すなわち標準的な照明の分光分布を $S(\lambda)$  ( $\lambda$ は波長とする、以下同様)とし、撮影時の照明の分光分布を $S'(\lambda)$ とすると、標準的な照明の分光分布 $S(\lambda)$ は既知であり、撮影時の照明の分光分布 $S'(\lambda)$ は撮影時に測定される(ステップSP2)。

【0017】またカメラの分光感度を $R_i(\lambda)$  ( $i = 1, 2, \dots, n$ )とし、この実施例の場合、分光感度 $R_1(\lambda)$ は既知とする。一般に $n$ は3であり、分光感度 $R_1(\lambda)$ 、 $R_2(\lambda)$ 、 $R_3(\lambda)$ は、それぞれ三原色R、G、Bの分光感度に対応する。また分光感度 $R_i(\lambda)$ は可視光の波長 $\lambda = 380 \sim 780$  [nm] 以外では0と仮定する。

20 【0018】さらに被写体の分光反射率を $\rho(\lambda)$ とし、標準的な照明の時のカメラ出力 $V_i$ を求めると、次式

【数1】

※次式  
【数2】

★【数3】

★

☆ ☆【数4】

◆【0020】ところで電子スチルカメラ1は、ステップSP7において、次の手法により(4)式を小さくする変数 $K_{ij}$ を求める。すなわち電子スチルカメラ1は、

(3)式を変形すると、次式

【数5】

(4)

特開平5-122708

5

6

の差が小さければ誤差ERRiも小さいことが期待 \* を求める。  
 されることにより、 $S(\lambda) \cdot Ri(\lambda)$ と $S'(\lambda) \cdot$  【0021】ここでERRiは、次式  
 $(\sum Kij \cdot Ri(\lambda))$ の差分の2乗値の積分値ERRi\* 【数6】

$$\begin{aligned} \text{ERRi} &= \int (S(\lambda) Ri(\lambda) - S'(\lambda) (\sum Kij Rj(\lambda)))^2 d\lambda \\ &= \int (S(\lambda) Ri(\lambda))^2 d\lambda - 2 \int S(\lambda) Ri(\lambda) S'(\lambda) (\sum Kij Rj(\lambda)) d\lambda \\ &\quad + \int (S'(\lambda) (\sum Kij Rj(\lambda)))^2 d\lambda \end{aligned} \quad \dots (6)$$

として与えられ、当該(6)式が最小となるのは、各 10※で、次式

i, j (i = 1, 2, ..., n, j = 1, 2, ..., n) について※ 【数7】

$$\frac{\partial \text{ERRi}}{\partial Kij} = 0 \quad (i = 1, 2, \dots, n, j = 1, 2, \dots, n) \quad \dots (7)$$

の条件を満たす場合であることにより、次式 ★ ★ 【数8】

$$\begin{aligned} \frac{\partial \text{ERRi}}{\partial Kij} &= 2 \sum_p (Kip \int (S'(\lambda))^2 Rj(\lambda) Rp(\lambda) d\lambda) \\ &\quad - 2 \int S(\lambda) Ri(\lambda) S'(\lambda) Rj(\lambda) d\lambda \quad (p = 1, 2, \dots, n) \\ &= 0 \end{aligned} \quad \dots (8)$$

において、i, jをそれぞれ1, 2, ..., n (nは任意)と変化させてn'個の変数Kijを含むn'個の方程式を求める。

【0022】このn'個の方程式を連立方程式として解くことにより変数Kijを求めることができ、この変数Kijを用いることにより撮影時の照明があたかも標準的な分光分布の照明であつたように補正することができる(ステップSP8)。

【0023】以上の構成によれば、被写体を撮影する際、画像データと共に、撮影時の照明の分光分布を測定することにより、撮影時の照明の分光分布が標準的な分光分布の照明と異なる場合にも、標準的な分光分布の照明での画像データに補正してメモリ3に記憶することができる。また被写体の画像データと共に被写体を撮影する際の照明の分光分布を測定してメモリ3に格納することにより、撮影後、当該撮影時の照明の分光分布を用い☆40 【数9】

☆で、撮影時の照明の分光分布と異なる照明のもとでの画像データを補正して容易に得ることができる。

【0024】なお上述の実施例においては、分光反射率 $\rho(\lambda)$ が波長 $\lambda$ に係わらず一定のとき、標準的な照明によるカメラ出力Viと補正後のカメラ出力Vciが一致しない状態( $Vi \neq Vci$ )で画像データを補正する場合について述べたが、本発明はこれに限らず、分光反射率 $\rho(\lambda)$ が波長に係わらず一定のとき標準的な照明によるカメラ出力Viと補正後のカメラ出力Vciが一致する条件( $Vi = Vci$ )のもとで誤差ERRiが最小となる変数Kijを求め、画像データを補正しても良い。

【0025】すなわち分光反射率 $\rho(\lambda)$ が波長に係わらず一定のとき、標準的な照明によるカメラ出力Viと補正後のカメラ出力Vciが一致することにより、次式

$$\int S(\lambda) Ri(\lambda) d\lambda = \int S'(\lambda) (\sum Kij Rj(\lambda)) d\lambda \quad \dots (9)$$

が成立する。ここで、(9)式から次式 ◆ ◆ 【数10】

$$Kit = \frac{\int S(\lambda) Ri(\lambda) d\lambda - \int S'(\lambda) (\sum_{j=2} Kij Rj(\lambda)) d\lambda}{\int S'(\lambda) Ri(\lambda) d\lambda} \quad \dots (10)$$

(i = 1, 2, ..., n, j = 2, 3, ..., n)

(5)

特開平5-122708

7

8

【数11】

$$\begin{aligned}
 IERR_i &= \int (S(\lambda) R_i(\lambda) - S'(\lambda) K_{i1} R_i(\lambda) - S'(\lambda) (\sum_{j=2} K_{ij} R_j(\lambda)))^2 d\lambda \\
 &= \int ((\sum_{j=2} K_{ij} S'(\lambda) (\frac{R_i(\lambda) \int S'(\lambda) R_j(\lambda) d\lambda}{\int S'(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda} - R_j(\lambda))) + S(\lambda) R_i(\lambda) \\
 &\quad - \frac{S'(\lambda) R_i(\lambda) \int S(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda}{\int S'(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda})^2 d\lambda
 \end{aligned}$$

(j = 2, 3, ..., n) ..... (11)

が成り立つことにより、誤差 IERR<sub>i</sub> が最小となるに \* 【数12】  
は、 \*

$$\frac{\partial IERR_i}{\partial K_{ij}} = 0 \quad (i = 1, 2, \dots, n, \quad j = 2, 3, \dots, n) \quad \dots (12)$$

のときである。

\* 【数13】

【0026】これにより、次式

※20

$$\begin{aligned}
 \frac{\partial IERR_i}{\partial K_{ij}} &= 2 \sum_{p=2} K_{ip} \int (S'(\lambda))^2 (\frac{R_i(\lambda) \int S'(\lambda) R_j(\lambda) d\lambda}{\int S'(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda} - R_j(\lambda)) \\
 &\quad (\frac{R_i(\lambda) \int S'(\lambda) R_p(\lambda) d\lambda}{\int S'(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda} - R_p(\lambda)) d\lambda \\
 &\quad + 2 \int S'(\lambda) (\frac{R_i(\lambda) \int S'(\lambda) R_j(\lambda) d\lambda}{\int S'(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda} - R_j(\lambda)) \\
 &\quad (S(\lambda) R_i(\lambda) - \frac{S'(\lambda) R_i(\lambda) \int S(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda}{\int S'(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda}) d\lambda \quad (p = 2, 3, \dots, n) \\
 &= 0
 \end{aligned}$$

..... (13)

の i, j をそれぞれ、i = 1, 2, ..., n, j = 2, 3, ..., n と変化させ、定積分の値を計算すると、n(n-1) 個の変数 K<sub>ij</sub> を含む n(n-1) 個の方程式ができる。この n(n-1) 個の連立方程式を解き、変数 K<sub>ij</sub> を求めることにより変数 K<sub>ij</sub> を求めても良い。

【0027】また上述の実施例においては、分光反射率 ρ<sub>k</sub>(λ) が波長に係わらず一定の場合について述べた ★

★が、本発明はこれに限らず、分光反射率 ρ<sub>k</sub>(λ) が波長ごとに異なる場合にも適用し得る。すなわち標準的な被写体、例えば人の肌、青空、植物の緑等の分光反射率を ρ<sub>k</sub>(λ) (k = 1, 2, ..., m) (m は任意) とし、分光反射率 ρ<sub>k</sub>(λ) は既知とすると、このときの標準的な照明での標準的な被写体のカメラ出力 V<sub>k1</sub> は、

$$V_{k1} = \int S(\lambda) \rho_k(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda \quad \dots (14)$$

で表される。

☆ 写体のカメラ出力 V<sub>k1</sub> は、

【0028】これに対して撮影時の照明での標準的な被☆ 【数15】

$$V_{k1} = \int S'(\lambda) \rho_k(\lambda) R_i(\lambda) d\lambda \quad \dots (15)$$

で表される。ここで撮影時の照明での標準的な被写体のカメラ出力を補正した出力 V<sub>Ck1</sub> を、

【数16】

(6)

特開平5-122708

$$V_{Cki} = \sum_j^9 K_{ij} V'_{kj} \quad (j = 1, 2, \dots, n)$$

10  
..... (16)

とする。

\* 式

【0029】このとき標準的な照明によるカメラ出力 $V_{ki}$ と補正後のカメラ出力 $V_{Cki}$ との誤差 $ERR_i$ は、次\*

【数17】

$$SERR_i = \sum_j (V_{ki} - V_{Cki})^2 \quad \text{..... (17)}$$

で与えられる $SERR_i$ が小さければ、誤差 $ERR_i$ も小さいことが期待されることにより、(17)式を変形し※

※となる

【数18】

$$\begin{aligned} SERR_i &= \sum_k (V_{ki} - V_{Cki})^2 \\ &= \sum_k (V_{ki} - \sum_j K_{ij} V'_{kj})^2 \\ &= \sum_k (V_{ki}^2 - 2 V_{ki} \sum_j K_{ij} V'_{kj} + (\sum_j K_{ij} V'_{kj})^2) \end{aligned} \quad \text{..... (18)}$$

を最小とする変数 $K_{ij}$ を求めることにより求めることが ★【0030】ここで(18)式が最小となるのは、

★ 【数19】

$$\frac{\partial SERR_i}{\partial K_{ij}} = 0 \quad (i = 1, 2, \dots, n, \quad j = 1, 2, \dots, n) \quad \text{..... (19)}$$

を満たす場合であることにより、

☆ ☆【数20】

$$\begin{aligned} \frac{\partial SERR_i}{\partial K_{ij}} &= 2 \sum_k (V'_{kj} \sum_p K_{ip} V'_{kp}) - 2 \sum_k V_{ki} V'_{kj} \quad (p = 1, 2, \dots, n) \quad \text{..... (20)} \\ &= 0 \end{aligned}$$

において、 $i = 1, 2, \dots, n$ 、 $j = 1, 2, \dots, n$ と変化させ、標準的な照明でのカメラ出力 $V_{ki}$ 等の値を計算すると、 $n^2$ 個の変数 $K_{ij}$ を含む $n^2$ 個の方程式が得られる。この方程式を連立方程式として解いて得られる変数 $K_{ij}$ を用いても上述と同様の効果を得ることができる。

【0031】さらに上述の実施例においては、カメラ出力として三原色信号の場合について述べたが、本発明はこれに限らず、他の映像信号を入力する場合にも広く適用し得る。

【0032】さらに上述の実施例においては、画像データ及び分光分布データの記憶媒体であるメモリ3として光磁気ディスクを用いる場合について述べたが、本発明はこれに限らず、メモリカード等に適用しても良い。

【0033】さらに上述の実施例においては、本発明を電子スチルカメラに適用する場合について述べたが、本発明はこれに限らず、被写体の画像情報を画像データとして記憶するビデオカメラ等の電子カメラにも広く適用し得る。

【0034】

【発明の効果】上述のように本発明によれば、被写体の

画像データに加えて撮影時における照明の分光分布を測定することにより、標準的な照明のもとで被写体が撮影されなかつた場合でも、当該分光分布に基づいて画像データを補正することにより、標準的な照明のもとでの画像データを容易に得ることができ、色再現性を従来に比して一段と向上することができる。また撮影時の照明の分光分布と撮影した被写体の画像データを記憶しておくことにより、撮影後、任意の分光分布の照明のもとでの画像データが必要な場合にも、撮影時の画像データを容易に補正して得ることができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明による電子カメラの一実施例を示すブロック図である。

【図2】その処理手順の説明に供するフローチャートである。

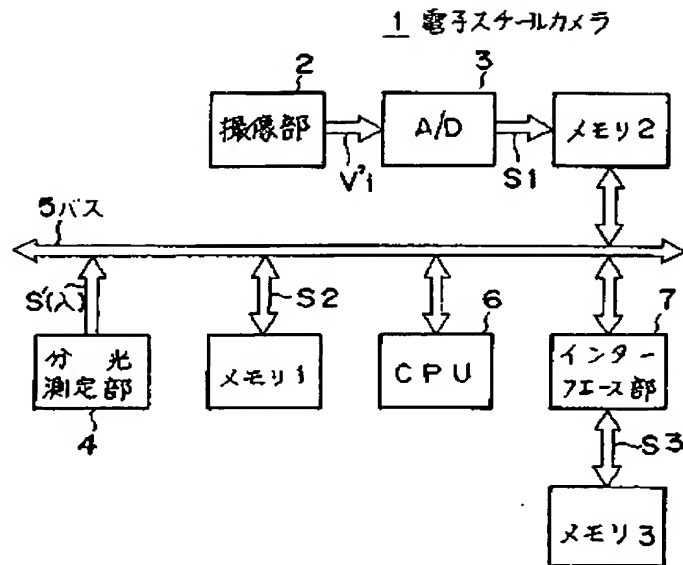
【符号の説明】

1.....電子スチルカメラ、2.....撮像部、3.....アナログ/デジタル変換回路、4.....分光測定部、6.....CPU、7.....インターフェース部。

(7)

特開平5-122708

【圖 1】



**図1** 実施例の構成

(8)

特開平5-122708

【図2】

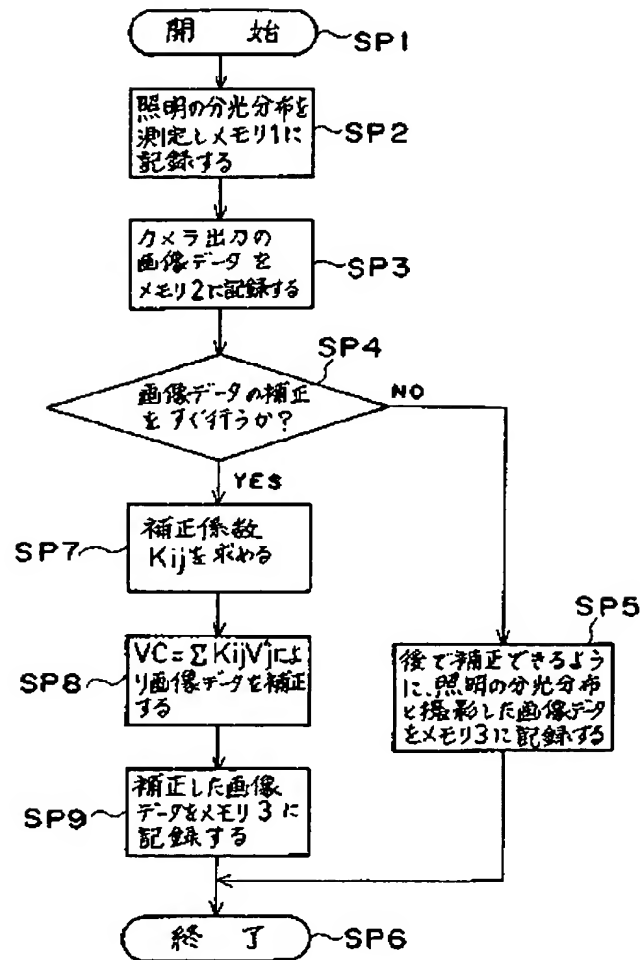


図2 処理手順

フロントページの続き

(72)発明者 吉野 香  
東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー  
株式会社内

(72)発明者 大瀬 明  
東京都品川区北品川6丁目7番35号ソニー  
株式会社内